PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number :

06-083512

(43)Date of publication of application: 25.03.1994

(51)Int.CI.

G06F 3/023 G06F 3/033

(21)Application number: 05-012192

(71)Applicant: INTERNATL BUSINESS MACH

CORP (IBM)

(22)Date of filing:

28.01.1993

(72)Inventor: KORTH HANS-E

(30)Priority

Priority number: 92 92102049

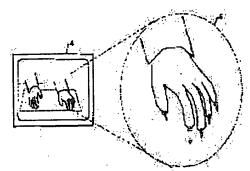
Priority date : 07.02.1992

Priority country: EP

(54) METHOD FOR INPUTTING COMMAND AND DATA AND DEVICE FOR THE SAME

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide a method for capturing a user command or data in a processing system, and to analyze the movement of the hand and fingers of a human being. CONSTITUTION: An action is interpreted as an operation on an input device which does not physically exist. As the result of an optical user/computer interface constituting element, a user is connected through a visual screen/user path for capturing data between a hand and a picture with a processing unit. Different types of manually operated input devices (for example, a mouse or a keyboard) can be emulated. A mechanical input unit can be replaced with a virtual device for optimizing a present application, and the physiology of the user. The speed, simplicity, and exactness of manual data input can be maintained. Feedback for decreasing a failure(RSI) syndrome due to repeated tension can be formed by detecting the movement of the fingers of the user.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

26.05.1993

[Date of sending the examiner's decision of

06.01.1998

rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(川)特許出題公開番号

特開平6-83512

(43)公開日 平成6年(1984)3月25日

(51)Int.CL⁵

識別記号 庁内監理番号 FΙ

技術表示質所

GOBF 3/023 3 3 0 Z 7165-5B

3/033

3 1 0 Y 7165-5B

多查菌求 有 請求項の数10(全 6 頁)

(21)出期吞号

勞類平5-12192

(22)出頭日

平成 5年(1993)1月28日

(31) 優先権主張番号 92102049.1

(32)優先日 (33)優先権主張国 1992年2月7日 ドイツ (DE)

(71)出題人 390009631

インターナショナル・ビジネス・マシーン

ズ・コーポレイション

INTERNATIONAL BUSIN

ESS MASCHINES CORPO

RATION

アメリカ合衆国10504、ニューコーク州

アーモンク (番地なし)

(72)発明者 ハンスーエルドマン・コルト

ドイツ連邦共和国、シュタットガルト、サ

ンドベルシュトラーセ 34

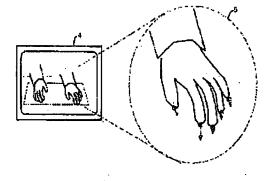
(74)代理人 弁理士 領宮 孝一 (外4名)

(54)【発明の名称】 コマンド及びデータ入力方法及び入力装置

(57)【要約】

【目的】処理システムでのユーザコマンド又はデータの 獲得方法が開示され、人間の手及び指の動きを分析可能 にする。

【構成】活動は、物理的には存在しない入力デバイス上 での操作として解釈される。光学的なユーザ/コンピュ ータインターフェース機成要素の結果、手と回像間のデ ータを獲得する規章的なスクリーン/ユーザ経路は、ユ ーザから処理ユニットへの結合を行う。それは、異なる タイプのマニュアルで操作される入力デバイス(例え ば、マウス、キーボード等) をエミュレート可能にす る。現行のアプリケーションが最適化されるために、そ して、ユーザの生理学上のために、機械的な入力ユニュ トが仮想デバイスにより置き換え可能である。マニュア ルデータ入力の速度、簡単さ、及び確かさは、維持され る。指の動きを検出することは、反復の緊張による障害 (RS!) 症候群を減少するためのフィードバックを形 成することができる。



(2)

特開平6-83512

1

【特許請求の萄囲】

【論水項 】 ユーザの誘発する動きが観察されるよう なコマンド及びデータ処理システムでユーザコマンド及 びデータを獲得するためのコマンド及びデータ入力方法 において、

テレビジョンセンサと、上記テレビジョンセンサからの 信号をディジタル化し、処理するための手段とを有し、 ユーザの手及び/又は指が上記テレビジョンセンサによ り観察され、以てテレビジョンセンサの配置が、上記手 または指の箇所で視覚的にさまたげられないビューを与 10 えるようにする段階と、

形。位置及びアクティブな動きを検出する段階と、 処理信号に対して上記テレビジョンセンサからの信号を ディジタル化し、処理するための手段により分析する段

上記動きを、それぞれ、入力データ又はコマンドである と解釈する段階を有することを特徴とする、

ユーザコマンド及びデータ入力方法。

【韻水項2】 上記形及び位置の分析は、指先の位置を 含む韻求項 1 記載のユーザコマンド及びデータ入力方

【語水項3】 上記動きは、垂直の動きと、水平の動き と、指先の動作を含む請求項1記載のユーザコマンド及 びデータ入力方法。

【請求項4】 上記処理システムは 更にモニタからな り、少なくとも上記モニタの表示領域の一部が上記テレ ビジョンセンサの前面のそれぞれの範囲で少なくとも概 略的な手及び指の動きを視認化するのに使用される請求 項1~3記載のユーザコマンド及びデータ入力方注。

【韻求項5】 上記表示領域の一部は、上記テレビジョ 30 ンセンサの前面の上記範囲に手を位置することにより自 動的にアクティブにされる語求項4記載の方法。

【韻求項6】 観察される手、指、又は指先の概略表示 は、上記モニタ上に表示される請求項4又は5記載のユ ーザコマンド及びデータ入力方法。

【曽求項7】 上記概略表示は、上記テレビジョンセン サの前面での実際の手、指叉は指先の位置に対応して上 記モニタ上に置かれ、動かされるような請求項6記載の ユーザコマント及びデータ入力方法。

れた動きと、予め定義され整えられた動きのパターンと の比較によるクラス化と、動きの不一致の識別化とを含 み、特定のタイプの動きだけが受け入れられるようにし た館水項1~7記載のユーザコマンド及びデータ入力方

【請求項9】 上記受け入れられる特定のタイプの動き は、コマンドとして解釈される請求項8記載のユーザコ マンド及びデータ入力方法。

【韻求項】()】 上記動きとしては、キーの押し下げ動 作があり、該キーの押し下げ動作は、上記テレビジョン 50 機能性を損失することなく、極めて小型化することはで

センサの後のフレームによって検出される請求項1~9

記載のユーザコマンド及びデータ入力方法。 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、人間ユーザーによる 直接的なデータ又はコマンド入力のためのインターフェ ースの分野のものである。より詳細には、この発明は、 マニュアルで操作され、指先の押圧又は手で誘導される 他の動きに反応するデバイスに関する。

[0002]

【従来の技術】データを倒えばコンピュータに入力する ために、キーボードは最も広く使用されたデバイスであ る。それは、デジタルデータの高速で確かな入力を可能 とする。他の入力デバイスは、特殊な、制限されたアプ リケーションに使用される。つまり、音声認識は本質的 に遠いが、それはとても大きな処理オーバヘッド必要と する。音声から文字への変換には、あいまいさが存在す る。自動的な手書きの解析もまた困難である。つまり、 容易に解読可能な単一の文字を入力するのは、遅く、め 20 んどうなことである。個人の筆跡を読むことは、複雑 で、時間を浪費するタスクになる。

【0003】ポインティングデバイス(マウス、ペン) が、グラフィックウィンドウ環境に関連して処理を制御 し2 進データを入力するために広範囲のアプリケーショ ンで見い出される。このような構成では、典型的な計算 セッションは、ポインタとキーボード間の頻繁な切り替 えを必要とする。

【0004】CADのアプリケーションでは、典型的に は、マウスが猫面編集のために使用される。他のデバイ - ス。倒えばジョイスティック又はトラックボールが、選 視図の他の側面の描画を発生するために仮想3次元オブ ジェクトを回転するような、視覚的なコマンドの簡便な 入力を可能にするために、システムに付加できる。

【①①05】グラフィックステーションで使用するため の特別な光学的入力デバイスが、IBM TDB 32 巻、NO. 3B 1989年8月、92頁に記載されて いる。このデバイスは、面の方向の指令を与えるため に、面に特別な絵が描かれたハンドヘルドキューブから 成る。キューブの実際の位置及び方向は、テレビジョン 【鼬求項8】 上記アクティブな動きの検出は 検出さ 40 センサにより検出される。キューブに記録された絵はデ ィジタル的に処理され、そして、コマンドが抽出され、 キューブの方向に対応して仮想的な3次元オブジェクト のグラフィク表示を変更する。キューブが手で保持さ れ、方向指令が部分的に覆い隠されるという卒夷がある ため、この技術での固有の問題が残る。

【①①①6】開発中のミニチュアステーション、先遣的 なコンピュータは、外形の小型化によって特徴づけられ る。電子機器のサイズが縮小しているが、ユーザーイン ターフェースの寸法、例えばキーボード又はマウスは、

特開平6-83512

3

(3)

Attio.

【0007】この発明は、従来技術のユーザー入力デバイス固有の欠点を改善しようとするものである。 【0008】

【発明が解決しようとする課題】したがって、この発明の目的は、機械的な機械要素固有の問題を回避して、値 ャのタイプのマニュアルで操作される入力デバイスをエミュレートできるデータ又はコマント処理システムにおけるデータ又はコマント入力のための新規で先進的なインターフェースを提供することにある。

[0009]

【課題を解決するための手段】上述の問題点を解決するために、この発明では、概ね、手及び指の動き並びに入間のユーザのジェスチュアをモニタする回像獲得システムを使用して配列される光学的なユーザインターフェースが開示される。これらの活動は、物理的には存在しないコンピュータのキーボード又は他の入力デバイス上での操作として解釈される。画像獲得システムは、テレビジョンセンサと、上記テレビジョンセンサからの信号をディジタル化し処理するための手段からなる。ユーザの手、指及び指先は、テレビジョンセンサにより翻察され、そして、処理信号のための上記手段により分析され、入力データ又はコマンドとしてそれぞれ解釈される。

【0010】この発明の光学的なインターフェースために必要とされるハードウェアは、「フレーム取込み」回路を有するビデオセンザ(例えばCCDアレイ)である。100×100の画素配列は、必要とされた画像処理のために最小である。アナモフィック画像レンズ又は引き伸ばされた画案を有するセンザチップが、センザを引き伸ばされた画案を有するセンザチップが、センザをお・ボードのアスペクト比と合致させるために使用される。オートフォーカス又は固定フォーカスがセットアップ手続きを簡単化する。カムコーダ又は電子描画センザのための標準的なセンザが、これらの必要性を容易に達成する。

[0011]もし、机の上が、人間の皮膚の陰と明らかに相違する灰色レベルで識別できれば、白鳥回像で充分であるう。背景について(例えば机の表面)何の仮定もなければ、低水準画像処理がオペレータの手の形を決定するのに必要とされる。背景画像が一定のままである(ノイズ及び陰影を砕けば)という以前の知識と、隣接する実体としての手の知識で、速度な時間量の処理しか必要としなくなるであろう。

【0012】カメラについては低コストなので、フレーム取込みのハードウェアは、駆動回路を有するスタンドアロンのキーボードのためのコストよりもっと低くできることに注意されるべきである。それ以上のコスト削減は、欠陥回煮(例えばCCDチップ上で)が許容されるという享集から生じる。

【0013】1秒間に50枚(半フレーム)のテレビカ 50 /シーケンスは、時代遅れになろう。衝撃的で動的な感

メラは、1 秒に数十のキーのタイプ速度をモニタするには十分な速度である。一般的な画像処理タスクは大きな 演算能力を要求するが、多くの以前の知識があるので、 キーストローク検出は非常に経済的にできる。

【0014】もし、例えばモニタ又はコンピュータのハウジングからオペレータの方にカメラが向けられると(図1)、回摩の最低部は、仕事をする机によって満たされる。机の上を動くオブジェクトは、その大きさ、形状及び動きにより、非常に簡単に手であると識別される。手が確認されたときには、連続する回像フレーム内でのその置換えば、より小さくなる。したがって、適度な数の回案だけが、動きに追従し、絵のシーンの完全性を暗認するために分析されなければならない。

【0015】仮想キーボードの上に手の形が与えられると、単純なモデルが指先の位置を手の輪郭の下側で突出部(5つまで)に位置させる。手と関連する指の動きもまた小さい。これらは、小画像領域の評価により効率的にモニタ可能である。動きが安定していることは、検索範囲の位置を外揮することを可能にする。

ディンタル化し処理するための手段からなる。ユーザの 20 【①①16】明らかに、指先動作に加えて、手の動作及 手、指及び指先は、テレビジョンセンサにより観察さ び形が、付加情報(例えば、セッションの関始/終了、 れ、入力データ又はコマンドとしてそれぞれ解釈され ド)を有する光学的なインターフェースにジェステュア る。 を送るのに使用可能である。したがって、この発明は、 一般的なデータ処理システム又は電子構成要素における マニュアルでの操作手段に代えられる。先進的な非接触 路を有するビデオセンサ(例えばCCDアレイ)であ マデータ/コマンド入力デバイスを実現する。

> 【0017】光学的なユーザーインターフェースは、マルチタスクのために使用できる。これらは、直ちに交換 可能であり、現行のアプリケーションで切り替えられる。

【0018】英数字のキーボード: 除立った利点は、「サブノートブック」サイズのコンピュータのための仮想キーボードにより提供される。フルサイズのキーボードがコンパクトなデバイスで利用可能である。

【①①19】大文字セットのためのキーボード: 実験のキーの機能の視認化は、大文字セット(例えば漢字)のための復数のシフトキーを有するキーホード及びサブグループのディスプレイの取扱いを可能にする。

【0020】計算パネル:配置が、例えば、入力速度、 ファンクションキーの簡単化又は適切なセットのために 最適化できる。

【0021】任意のアナログ及びディジタル制御パネル:異なる制御パネル、例えばトラックボール、ジョイスティックが実際のタスクのためにエミュレート可能とされる。

【0022】音楽楽器のためのキーボード:仮想のピア ノキーボードが備えられると、PCは完全な音楽作成の ためのシステムとなる。外部キーボード、シンセサイザ ノシーケンスは、時代遅れになるう。衝勢的で時前な成

特額平6-83512

(4)

性は、センサーアルゴリズムに固有なものである。カメ ラ及びピアノキーボードを有するPCは、絵及び曲の入 力、出力、処理、及び記憶ができる「マルチメディア」 インターフェースを偉えることになろう。

【0023】個人的な署名識別:肯定の!Dが署名ダイ ナミックスから得ることができる。

【0024】更なるカメラ入力:システムの画像獲得能 力は、他の目的、例えば文書読み取り、ファックス、テ レビ電話のために、更に使用可能である。

[0025]

【実施例】キーボードのタスクは、利用可能なキー及び その位置についての情報を提供し、オペレータによるキ **ーの鉀圧を検知し、そして、キーが触れられたときのフ** ィードバックを発生する。

【0026】キーボードは、物理的に存在する必要はな い。図1において、仮想キーボード3は、データ又はコ マンド入力デバイスとして働く。インターフェースのコ ンピュータ側からは、キーボードのオペレータの指先の 動きを検出するための方法がなければならない。従来、 これは、個々のキーの下の電気的な接触でなされてい る。しかしながら、また、このような他のアプローチが 働く。つまり、もし、仮想キーボード上(例えば、机の 上)の手及び指の動きが光学的なシステムによりモニタ されるなら、適切な画像処理がユーザーの意思を検出可 能である。

【0027】図2はカメラ2により見られる領域を示 す。觀察された領域4において、ユーザーの手が検出さ れる。図2の拡大された部分5は、更なる画像処理のた めに選択されたカメラの画像の領域を表す。

【0028】3段階のアルゴリズムが実行時間を最小に 30 する(図3)。第1の段階のアルゴリズムは、第6に沿 ってコントラスト値をスキャンし、手の存在を検出す る。第2の段階のルーチンは、手の形でをたどる。第3 の段階のアルゴリズムは、指先の位置を見つける(8 1.82,83).

【0029】仮想光学キーボード3(VOK)のための キー情報は、モニタスクリーン1上のウィンドウに表示 できる。手の画像の概略表現は、キーテンプレート上に 表示できる。スクリーンとキーボードとの間で画面を切 り替える必要はないので、アプリケーションでキーボー 40 ドの同時表示は、人間工学的な理由から利益がある。

【0030】キーボードウィンドウは、ディスプレイ領 域の10~20パーセントを必要とする。しかしなが ら、ウィンドウはデータの入力の間にのみ現れ、そのた め、他の同時のアプリケーションに影響を与えない。入 力カーソル位置をチェックして、キーボードウィンドウ は、チキスト入力領域と反対側のスクリーン上に、それ 自身が置かれる。

【0031】仮想キーを打除する指先は、下方(敷10

かれたときに急速に止まり、短い休息の後に上に戻る。 打鍵した指先を止めたところの位置がキーとされる。指 を同時に動かすことによるあいまいさは、相違する動き の特徴を評価することによりく打鍵した指は、より長い 経路を越えて迅速に動き、そして急速に止まる)。ま た。相対的な指の位置にはありそうもないことを示す手 のモデルにより解決できる。

【0032】実際上、指先の位置は、フレーム毎(又は 半フレーム) 例えば40ミリ砂塩に決定できる。5つ 15 レームのシーケンスは、160ミリ秒間隔に先端の動き をモニタ可能にする。2つの連続フレームの間の先端の 位置の相違は、それから、指の速度のための4つの値 (V4... V1)を与える。打鍵を識別するために、 上述に対応する速度値のシーケンスが見い出される必要 がある。4つの速度測定でのみでこの問題を解決するた めに、いくつかの仮定がなされる。

【0033】つまり、偽製の前では、指先の加速度は相 対的に一定である。これは、加速は影内の緊張のみによ るので、理にかなっていると思われる。この場合、答案 20 点の近くの速度 (Vx) は、2 つの打鍵前の速度から、 外挿により計算できる。外挿された値は、それから、圏 値と比較できる。

【①①34】仮想キーへの打鍵は、打鍵前の速度値が最 小値以上でなければならないことを意味する。 ...

【0035】衝撃で、速度は急速に減少する。それ故 に、衝撃の間での速度測定値(V2)は、有用な情報を 有していない。しかしながら、それは、計測シーケンス の確実性をチェックするために使用される(ノイズの欠 如)。

【①036】衝撃の後、指先の速度は急速に減少する。 減退は、弾性のある指先の変形に依存する。打算後の速 度は、減速の最小値とそれに続く再加速の最大値とによ り決定される節囲内になければならない。

【0037】とれらの仮定で、打鍵のために満たさなけ ればならない4つの箇単化された条件が記述さできる。 つまり、

[0038]

- 1. Vx>Vmin (Vmin=筒螺速度の最小値)
- 2. V4>Vp (Vp=打牌前の速度の最小値)
- 3. V2>V1 振動していない
- 4. V1<Vt (Vt=打錬後の速度の最大値)

【0039】キーの打鍵が検出されたとき、対応するキ ーが見つけられるに違いない。これは、指が動いている ので、単純なタスクではない。もし、指が視覚的に導か れれば、キー選択は、打御動作の開始前、例えば打鍵検 出前の数100m秒前に行われる。規覚的な制御の下で の高速のタイピングについて、人間オペレータの「検索 して打鍵する」衝動は、指と打鍵されるキーとの間の視 **②できる間隔から発生される。この場合、仮想キーボー** mmの経路を越える)への遠い動きをし、机の表面が叩 50 ドチンプレート上で、実際の筒撃点が選択される。実際

特開平6-83512

(5)

上、これらの極地の間で安定して移行が実現されなけれ ばならない。指先の経路の知識は、打陸検出アルゴリズ ムのための以前の打跳速度及び加速判定基準を結選する ことができる。

【0040】自己センタリングルーチンが、物理的なキ ーボードにより与えられる感触のあるキーセンタのフィ ードバックを得るのに必要とされる。つまり、人間オペ レータは、入力キーを打弾しようと欲する。これは、指 の画像を再配置するアルゴリズムを可能にする。手の像 の不要なドリフトを避けるために、一種の「堅固さ」が 10 実現されなければならない。

【0041】指先の動きをモニタするために、指先母の **垂直方向の動きの履歴についての情報がバッファされ** る。5本の先端の計測値の途切れのないシーケンスが、 打健決定アルゴリズムについての指のエリジブル(有質 格属性)を作るために必要とされる。しかしながら、モ ニタしている間に、肯定に識別された鮫の指先を変更で きる(例えば照明が不十分、ビデオフレーム領域からは み出た又は重なっている指)。この場合、指の数の割当 ファの新たな構築のための5つのフレームのデッドタイ ムを避けるために、再割当アルゴリズムが必要とされ る。つまり、指の数が増加されるときには、新たな指が 識別されなければならない。履歴バッファへの正しいア クセスを可能にするポインタが発生されなければならな い。指の数が減少する場合、残った指のためのポインタ が更新されなければならない。仮想キーボードルーチン で、全ての指(新に来たものを除いて)が、永続的に追 跡される。指の計測値の変動で誘発されたノイズの場合 でさえ、指は打弾の署名のためにモニタ可能とされる。 【①①42】単純で直感的なジェスチュアのセットが仮 想キーボードの操作を制御するために定義される。例え

【0043】開始/終了:画像処理アルゴリズムは、 「手首の狼」をスキャンしながら、手の存在についてチ ェックする。これは、例えば320ミリ秒毎に、又は手 の形の検出のエラーが発生したときになされる。もし、 手が検出されたなら、キーボードテンプレートウィンド ウがディスプレイスクリーン上に関かれる。もし、手が 取り去されると、ウィンドウは閉じられる。 【①①4.4】タイプ関始位置: 机上の手の配置(例え は、同時に5本の指の打弾)は、仮想キーボードに置く というコマンドとして、例えば左の手がAIS-D-F -スペースキーの上にある、と解釈できる。

【0045】取り消し:キーの打鍵の後の急速な上向き の指動作は、単に打鍵を「取り消す」ングナルである。 高い直感性が、観指をモニタすることにはある。無意識 のうちに、タイピングのエラーをすると、驚きのリアク ションで観指が上へ待ち上げられる。取り消しのジェス ックスペース又は削除キーを見つけるために、現在の仕 字を中断することを回避できる。

【①046】モードスイッチ:片手又は両手の種々のジ ェスチュアが、相違するキーボードモード(例えば、タ イプライタ、マウス、計算機、指のペン/ペイント、ホ ストセッション、ピアノ)の間の切り替をするために表 せる。タイプライタとポイティングデバイスとの間の迅 速な切り替えば、高速のカーソル位置を可能にする。

【0047】机の面での代わりに、仮想キーボードが指 先の位置との関係を定義できる。これは、実際にキーが 打たれる前に、
各指に対してキーが割り当てられること を意味する。短く、迅速な下向きの動作は、それから、 入力キーを選択する。プリヒットキーの割り当ては、オ ペレータのフィードバックについての特有な特徴を提供

【0048】つまり、キーの割り当ては、スクリーン上 に表示できる(例えば、キーボードレイアウトウィンド ウ上のカラーコードとして)。

【0049】電気的にサポートされ、安定化されたキー てが変更でき、そして、指の履歴は窮される。履歴バッ 25 配列は、手及び指の動きにハンディキャップを持つオペ レータを補助することを可能にする

> 【0050】拡大された又は音響上のフィードバック は、規覚的に障害をもつオペレータをサポートできる。 【① 051】実際のキーの機能(シフト状態等)が示さ ns.

> 【0052】「持ち上げる」指の動きが検出できる。こ れば、タイプエラーを取り消すために非常に高速で直感 的な方法である。

【0053】キーの中心と関連して実際の指先の位置が モニタできる(色、クリックのラウンドネス及びピッ チ)。

【①①54】コンピュータは、真の指及び手の位置に関 連して、仮想キーの中心を動的に顕整することができ る。殆ど静止している指が、自動的に仮想キーの上に 「鬱かれる」。との位置から、経験豊富なタイピスト は、規貫上の副御をしないで、他のキーを見つけられ

【0055】オペレータガイダンスは、特別なキーに来 たときに警告又は樊励の発行を可能にする。

46. 【0056】プリヒットキーの割当は、効率的なオペレ ータフィードバックを提供できる。仮想キーボード技術 は、「サブノートブック」サイズのコンピュータの標準 的なサイズのキーボードを形成するのに使用される。他 の実現は、PCのために要求される机の面を減少させ、 途隔の及びプロテクトされたキーボードを定義し、視覚 的及び運動上の障害を有する人に適合できる。

【0057】もし、カラーセンサーが使用でき、手がモ ノクロ (青色) のデスクテンプレートの上で動かされれ は、画像(手の形)のセグメント化は非常に簡単にな チュアは、キーボードの行動を簡単化する。つまり、バー50 る。しかしながら、もし、紙の上が人間の皮膚の陰とは

(5)

特開平6-83512

著しく相違する灰色レベルで識別できれば、白黒画像で も同様に働くであろう。もし、机の背景について何も仮 定しないとすると、オペレータの手の形を決定のに低水 準画像処理が必要とされる。背景画像は一定のままであ る(ノイズ及び陰を除いて)とうい知識と、隣接の実体 としての手についての知識で、速度な時間量の処理しか 必要としなくなるであろう。

【0058】上途のように、キーボードはユーザにキー 情報及びフィードバックを提供する。仮想キーボードの 感覚のフィードバックは、作業プレートへの指先の接触 10 により与えられる。聴覚上のフィードバック(クリッ ク) は、処理ユニットにより容易に形成できる。

【0059】仮想キーボードのためのキー情報は、モニ タ画面上のウィンドウに表示できる。手の画像の概略的 な表現は、キーテンプレート上に表示ができる。アプリ ケーションでキーボードを同時に表示することは、スク リーンとキーボードの間での画面の切り替えが不要なの で、経済的な理由により有利である(注意:これは、今 日のマウスポインタの使用と非常に似ている)。

動きの感覚が、オペレータにフィードバック情報を形成 のに使用できる。これは、RSI(反復の緊張による障 害)症候群を誘発する危険性のある緊張を減少させる。 とにかく、物理的なスプリングの荷重がキーにかからな いので、仮想キーボードは、指の緊張を減少して操作で

【0061】仮想キーボードは、キーボードサイズの個 入的な最適化を可能にする。これは、取るに足りないこ とではない。人間の手のサイズは、大きく異なってい

る。標準的なキーボードサイズは妥協である。キーボー※30

* ドインターフェースに対するオペレータの視覚的、感覚 的及びモトリックな機能が分離されると、これらの機能 は、使い易さのために最適化でき、それは操作速度につ ながる。

【0062】更に、仮想キーボードは、右手と左手につ いて、分離した要素に容易に二重化又は分割できる。こ れは、非常にリラックスした作業姿勢を可能にする(例 えば、射掛けのある椅子で)。障害者と密接に係ってい ることは、明白である。

【0063】コンピュータの使い方やタイピングにそん なに経験がないオペレータにとって、キーボード配列で 印字されたテンプレート(プレースマット)は、有用に なろう。もう1つの回像評価手続きが、それから、画像 プロセッサを補助し、仮想キーボードとテンプレートと を合致させる。プレースマットには、堅いデスク面上で の衝駆から指先の緊張を減少させるために、柔らかい組 織(倒えば発泡ポリウレタン)が週用される。

[0064]

【発明の効果】この発明は、データ又はコマンド処理シ [0060]もし、指先調整が無用に大きければ、指の 26 ステムにおけるデータ又はコマンド入方のための、新規 なそして先進的なインターフェースを提供し、それは、 機械的な構成要素で固有の問題を回避し、種々のタイプ のマニュアル操作の入力デバイスをエミュレートするこ とを可能にする。

【図面の簡単な説明】

【図1】人間ユーザの手及び指の動きを検出するための 画像獲得システムの構成を示す図である。

【図2】観察された手の領域のセグメント化と共に、カ メラの画像のプロットを示す図である。

【図3】手の画像処理のステップを示す図である。

[図1]

[図2]

【図3】

